

10501221

10/501221

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
17. Juli 2003 (17.07.2003)

PCT

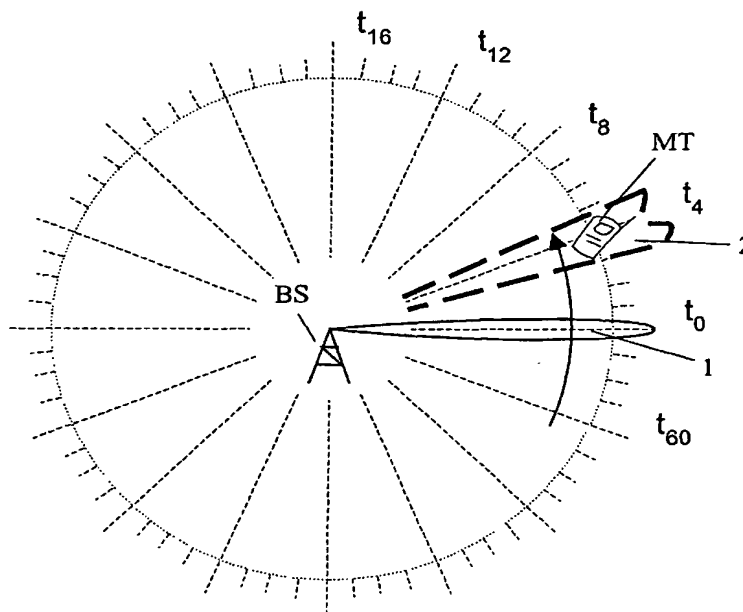
(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 03/058272 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation⁷: G01S 1/56, 5/08 (72) Erfinder; und
(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): KRAUSE, Jörn
(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP03/00004 [DE/DE]; Freibergstr. 28-30, 12107 Berlin (DE). PURAT,
Marcus [DE/DE]; Ferdinandstr. 13, 12209 Berlin (DE).
(22) Internationales Anmeldedatum: MEILING, Axel [DE/DE]; Galenstr. 43 A, 13597 Berlin
2. Januar 2003 (02.01.2003) (DE). SCHMIDT, Malte [DE/DE]; Pfarrer-Becking-Str.
34, 46397 Bocholt (DE). WALES, Stephen, William
(25) Einreichungssprache: Deutsch [GB/GB]; 19 Sovereign Court, Winn Road, Southampton,
Hampshire SO17 1EH (GB).
(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
(30) Angaben zur Priorität: (74) Gemeinsamer Vertreter: SIEMENS AKTIENGE-
SELLSCHAFT; Postfach 22 16 34, 80506 München
02000613.6 10. Januar 2002 (10.01.2002) EP (DE).
102 00 676.8 10. Januar 2002 (10.01.2002) DE
(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von (81) Bestimmungsstaaten (national): CN, JP, US.
US): SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT [DE/DE];
Wittelsbacherplatz 2, 80333 München (DE).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: METHOD FOR DETERMINING A POSITION WITH THE AID OF A RADIO SIGNAL HAVING A ROTATING TRANSMISSION CHARACTERISTIC

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR POSITIONSBESTIMMUNG MIT HILFE EINES FUNKSIGNALS MIT ROTIERENDER SENDECHARAKTERISTIK



(57) Abstract: The invention relates to a method for determining the position of a mobile object by using at least one radio signal having a rotating transmission characteristic with at least one reference station. The relation between the orientation of the transmission characteristic and reference events is communicated to the mobile object. The orientation of the transmission characteristic and the relative position with respect to the reference station can be determined from the reference event.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

BEST AVAILABLE COPY



WO 03/058272 A1



(84) **Bestimmungsstaaten (regional):** europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SI, SK, TR).

Erklärungen gemäß Regel 4.17:

- *hinsichtlich der Berechtigung des Anmelders, ein Patent zu beantragen und zu erhalten (Regel 4.17 Ziffer ii) für die folgenden Bestimmungsstaaten CN, JP, europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SI, SK, TR)*

- *Erfindererklärung (Regel 4.17 Ziffer iv) nur für US*

Veröffentlicht:

- *mit internationalem Recherchenbericht*

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) Zusammenfassung: Beschrieben wird ein Verfahren zur Positionsbestimmung eines mobilen Objekts unter Verwendung mindestens eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik mindestens einer Referenzstation. Es wird dem mobilen Objekt der Zusammenhang zwischen der Orientierung der Sendecharakteristik und Referenzereignissen mitgeteilt. Aus dem Referenzereignis kann die Orientierung der Sendecharakteristik und damit die relative Lage zur Referenzstation bestimmt werden.

Beschreibung

Verfahren zur Positionsbestimmung mit Hilfe eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik

5

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zur Positionsbestimmung mit Hilfe von Funk-Navigation. Es wird hierfür mindestens ein Funksignal mit rotierender Sendecharakteristik verwendet. Dieses Verfahren ist für die Positionsbestimmung eines mobilen Objekts relativ zu mindestens einem anderen mobilen oder stationären Objekt, also relativ zu mindestens einer Referenzstation, anwendbar.

Ein solches Verfahren ist prinzipiell aus US 5,157,408 bekannt. Dort wird eine Bestimmung des relativen Abstandes und der relativen Lage eines mobilen Objekts zu einer Referenzstation beschrieben, welche eine rotierende Antenne zur Abstrahlung eines rotierenden Funksignals besitzt. Als Funksignal wird dabei ein pseudo-rauschkodiertes (Pseudo Noise coded d.h. PN coded) Spreizspektrum-Signal ausgesandt, das mit einer Information über die Abstrahlungsrichtung des rotierenden Funksignals moduliert wird, woraus das mobile Objekt seine relative Lage zur Referenzstation ermitteln kann. Als Alternative hierzu wird beschrieben, dass das mobile Objekt die Lage aus der Zeitdifferenz zwischen dem Zeitpunkt des Empfangs des rotierenden Funksignals mit maximaler Empfangsfeldstärke und der Aussendung eines Nordreferenzsignals für die Nordorientierung des rotierenden Funksignals ermitteln kann. Den relativen Abstand ermittelt das mobile Objekt durch Aussenden eines Anfragesignals an die Referenzstation, die mit einem entsprechenden Antwortsignal antwortet. Aus der Laufzeit der Signale bzw. der Phasenverschiebung zwischen Anfra-

gesignal und Antwortsignal kann das mobile Objekt den relativen Abstand zur Referenzstation ermitteln.

Nachteilig an diesem Stand der Technik ist jedoch, dass einerseits zur Lagebestimmung ständig definierte, allein für die Positionsbestimmung nutzbare Daten an das mobile Objekt übertragen werden müssen, aus denen das mobile Objekt die Orientierung des Funksignals bestimmt, andererseits zur Abstandsbestimmung eine nochmals zusätzliche Signalisierung zwischen dem mobilen Objekt und der Referenzstation erforderlich ist. Das Verfahren nach dem Stand der Technik bindet also ständig einen bestimmten Teil an Übertragungskapazität und ist damit insbesondere nachteilig für Funkssysteme, in denen noch weitere Daten per Funk übertragen werden sollen wie beispielsweise in bekannten Funk-Kommunikationssystemen.

Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es, eine Möglichkeit bereit zu stellen, eine Positionsbestimmung mittels eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik bei einem geringeren Bedarf an Übertragungskapazität durchzuführen.

Diese Aufgabe wird gelöst durch das Verfahren und das Teilnehmer-Endgerät mit den Merkmalen der unabhängigen Patentansprüche 1 und 14. Vorteilhafte Weiterbildungen sind den abhängigen Patentansprüchen entnehmbar.

Die vorliegende Erfindung umfasst ein Verfahren zur Positionsbestimmung eines mobilen Objekts mit Hilfe von Funk-Navigation unter Verwendung mindestens eines Funksignals mindestens einer Referenzstation. Als mobiles Objekt kommen beispielsweise mobile Endgeräte eines Funk-Kommunikationssystems in Frage, aber auch andere mobile Objekte wie z.B. Fahrzeuge,

Roboter o.ä., die zumindest mit geeigneten Einrichtungen zur Funk-Navigation ausgestattet sind.

Gemäß der vorliegenden Erfindung ist vorgesehen, dass zunächst dem mobilen Objekt der Zusammenhang zwischen der Orientierung der Sendecharakteristik und Referenzereignissen mitgeteilt wird. Diese Information kann dem mobilen Objekt im einfachsten Fall einmalig oder auch in größeren Zeitabständen regelmäßig - von der Referenzstation oder anderen geeigneten Einrichtungen - mitgeteilt und dann in einem Datenspeicher des mobilen Objekts abgelegt werden. Es ist dann also nur eine einmalige oder allenfalls in größeren Zeitabständen regelmäßige Signalisierung zwischen der Referenzstation und dem mobilen Objekt erforderlich. Die Information kann aber auch beispielsweise bereits vor Durchführung des beschriebenen Verfahrens in einem geeigneten Datenspeicher des mobilen Objekts abgespeichert werden, beispielsweise bei Herstellung des mobilen Objekts wie z.B. eines Endgerätes für ein Funk-Kommunikationssystem.

Das mobile Objekt überprüft dann bei Detektion der rotierenden Sendecharakteristik des Funksignals - das also wie beschrieben über einen Winkelbereich von 360 ° um die Referenzstation eine zeitlich variierende Sendecharakteristik besitzt - lediglich das Vorliegen eines Referenzereignisses, ohne dass eine weitere Signalisierung zwischen dem mobilen Objekt und der Referenzstation erforderlich wäre. Mit Hilfe der gespeicherten Informationen über den Zusammenhang zwischen den Referenzereignissen und der Orientierung der Sendecharakteristik kann das mobile Objekt aus dem Referenzereignis die Orientierung der Sendecharakteristik ermitteln. Aus der Orientierung der Sendecharakteristik wiederum kann das mobile Objekt seine relative Lage zur Referenzstation bestimmen. Da-

mit liegt ein erster Teil der gewünschten Positionsinformationen des mobilen Objekts vor.

Schließlich kann das mobile Objekt gemäß einer ersten Weiterbildung seinen relativen Abstand zur Referenzstation aus Signalparametern des Funksignals. Damit greift das mobile Objekt auf Informationen zu, die ohnehin im Rahmen der Aussendung des Funksignals verfügbar sind, ohne dass es dazu einer zusätzlichen Signalisierung bedarf. Als Signalparameter können seitens des mobilen Objekts gemessene physikalische Übertragungsparameter des Funksignals betrachtet werden wie beispielsweise die Abschwächung des Sendesignals (Path Loss) entlang des Ausbreitungsweges, das Signal-Rausch-Verhältnis (Signal to Noise Ratio) oder ähnliche Qualitätsparameter. Alternativ oder zusätzlich können als Signalparameter aber auch Dateninhalte des Funksignals betrachtet werden, die Informationen über physikalische Übertragungsparameter des Funksignals beinhalten. Hierbei können beispielsweise Dateninhalte betrachtet werden, die Informationen über die Signallaufzeit zwischen der Referenzstation und dem mobilen Objekt beinhalten, wie die Timing Advance-Information in Funk-Kommunikationssystemen.

Alternativ kann aber auch vorgesehen sein, dass das mobile Objekt allein aufgrund von Informationen über die relative Lage zu mehreren Referenzstationen seine Position bestimmt, wobei die relative Lage wie vorstehend beschrieben ermittelt wird. Hierbei handelt es sich also wiederum um ein Verfahren zur Positionsbestimmung eines mobilen Objekts mit Hilfe von Funk-Navigation unter Verwendung mindestens eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik mindestens einer Referenzstation. Auch in diesem Fall ist vorgesehen, dass zunächst dem mobilen Objekt der Zusammenhang zwischen der Ori-

entierung der Sendecharakteristik und Referenzereignissen mitgeteilt wird, wie bereits oben beschrieben.

Es ist nun vorgesehen, dass das mobile Objekt bei Detektion
5 der rotierenden Sendecharakteristik eines ersten Funksignals das Vorliegen eines Referenzereignisses überprüft, aus dem Referenzereignis die Orientierung der Sendecharakteristik des ersten Funksignals ermittelt und aus der Orientierung der Sendecharakteristik des ersten Funksignals seine relative
10 Lage zu einer ersten Referenzstation bestimmt. In einem zweiten Schritt überprüft das mobile Objekt bei Detektion der rotierenden Sendecharakteristik eines zweiten Funksignals das Vorliegen eines weiteren Referenzereignisses, ermittelt aus dem weiteren Referenzereignis die Orientierung der Sendecharakteristik des zweiten Funksignals und bestimmt aus der Ori-
15 entierung der Sendecharakteristik des zweiten Funksignals seine relative Lage zu einer zweiten Referenzstation.

Diese Schritte entsprechen den bereits beschriebenen Schritten zur Bestimmung der relativen Lage. Da nun aber die relative Lage des mobilen Objekts zu zwei Referenzstationen bekannt ist, kann das mobile Objekt aus der relativen Lage zu der ersten und zweiten Referenzstation seine relative Position zu den Referenzstationen ermitteln. Diese ergibt sich
25 geometrisch aus dem Schnittpunkt zweier Geraden, die von den Standorten der Referenzstationen ausgehen und deren Richtung durch die relative Lage des mobilen Objekts zu den Referenzstationen definiert wird.

30 Als Referenzereignisse nach den vorgenannten Verfahren können dem mobilen Objekt beispielsweise zeitliche Referenzereignisse mitgeteilt werden. Dabei kann insbesondere mitgeteilt werden, zu welchem Zeitpunkt, nach welcher Zeitdauer ab einem

bestimmten Startzeitpunkt oder mit welcher Zeitperiode die rotierende Sendecharakteristik eine bestimmte Orientierung einnimmt.

- 5 Alternativ oder zusätzlich können als Referenzereignisse aber auch definierte Datenstrukturen oder Dateninhalte des Funksignals mitgeteilt werden. In diesem Fall wird also mitgeteilt, bei Aussendung bzw. Empfang welcher definierten Datenstruktur oder welches definierten Dateninhaltes die rotierende Sendecharakteristik welche bestimmte Orientierung einnimmt. Dabei können als Referenzereignisse beispielsweise Identifizierungsdaten mitgeteilt werden, die bestimmte Datenabschnitte des Funksignals identifizieren. Werden die Daten in Form von Datenrahmen übertragen, so können als Identifizierungsdaten beispielsweise Nummern von Datenrahmen (Sequence Frame Number) mitgeteilt werden. Das mobile Objekt weiss in einen solchen Fall, bei Übertragung welches nummerierten Datenrahmens die rotierende Sendecharakteristik welche bestimmte Orientierung einnimmt. Diese Nummern der Datenrahmen sind in den entsprechenden Funksystemen ohnehin vorgesehen und können so auf einfache Weise als Referenzereignisse genutzt werden. Es können aber auch andere Datenstrukturen oder Dateninhalte genutzt werden, die ohnehin in den auszusendenden Funksignalen enthalten sind und denen sich eine bestimmte Orientierung der Sendecharakteristik zuordnen lässt.

Die rotierende Sendecharakteristik kann durch mindestens eine rotierende gerichtete Abstrahlung des Funksignals erzeugt werden. Der Fall einer einzigen rotierenden gerichteten Abstrahlung ist grundsätzlich aus dem eingangs zitierten Stand der Technik bekannt. Vorteilhaft kann aber die rotierende Sendecharakteristik durch mehrere rotierende gerichtete Abstrahlungen des Funksignals erzeugt werden. Es werden also

mehrere gerichtete Abstrahlungen erzeugt, die einander in einem gewissen zeitlichen Abstand folgen, wobei die erste gerichtete Abstrahlung einen Umlauf von 360° ausgehend von einem bestimmten Abstrahlwinkel noch nicht abgeschlossen hat, wenn eine darauffolgende gerichtete Abstrahlung diesen bestimmten Abstrahlwinkel erreicht hat.

Alternativ zu einer gerichteten Abstrahlung kann die rotierende Sendecharakteristik aber auch durch eine omnidirektionale Abstrahlcharakteristik des Funksignals erzeugt werden, in der mindestens eine rotierende gerichtete Abschwächung des Funksignals erzeugt wird. Die rotierende Sendecharakteristik ergibt sich dann also durch mindestens ein rotierendes Minimum der Abstrahlung des Funksignals. Auch hier können analog zum Fall mehrerer gerichteter Abstrahlungen auch mehrere gerichtete Abschwächungen vorgesehen werden.

Die Referenzstation kann für alle hier beschriebene Verfahren prinzipiell ein beliebiges Funksignal aussenden, also beispielsweise statt reinen Positionsbestimmungs-Signalen auch Signale, mit denen Kommunikationsdaten oder Signalisierungsdaten eines Funk-Kommunikationssystems übertragen werden, die Sprachdaten, Multimediadaten oder sonstige Nutz- und Steuerdaten enthalten.

Wenn dem mobilen Objekt im Rahmen der vorstehend beschriebenen Verfahren zusätzlich noch die absolute Position der Referenzstation übermittelt bzw. eingespeichert wurde, so kann das mobile Objekt aus der relativen Position zur Referenzstation mit Hilfe der Kenntnis der absoluten Position der Referenzstation auch seine eigene absolute Position ermitteln.

Ein weiterer Gegenstand der vorliegenden Erfindung ist eine Sende-/Empfangseinrichtung eines Funk-Kommunikationssystems, die mindestens eine Einrichtung zur Erzeugung mindestens eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik aufweist.

5 Dies kann beispielsweise mit Hilfe von geeigneten Mitteln zur Formung einer gerichteten Abstrahlung von Sendesignalen wie z.B. unter Verwendung von Antennenarrays erfolgen. Eine solche Sende-/Empfangseinrichtung ist für die Durchführung der vorgenannten Verfahren geeignet. Die Sende-/Empfangseinrich-
10 tung kann weiter in geeigneter Weise für die Realisierung der vorstehend beschriebenen Verfahren angepasst werden.

Weiterer Gegenstand der vorliegenden Erfindung ist ein Teilnehmer-Endgerät eines Funk-Kommunikationssystems, aufweisend
15 eine Einrichtung zur Detektion der rotierenden Sendecharakteristik des Funksignals, eine Einrichtung zur Überprüfung des Vorliegens eines Referenzereignisses, eine Einrichtung zur Ermittlung der Orientierung der Sendecharakteristik aus dem Referenzereignis, eine Einrichtung zur Bestimmung der relativen Lage zur Referenzstation aus der Orientierung der Sende-
20 charakteristik und gegebenenfalls eine Einrichtung zur Ermittlung des relativen Abstandes zur Referenzstation aus Signalparametern des Funksignals. Dieses Teilnehmer-Endgerät ist also besonders geeignet, das vorgenannte Verfahren umzusetzen
25 und damit eine Positionsbestimmung des Teilnehmer-Endgerätes zu gestatten. Das Teilnehmer-Endgerät kann weiterhin in geeigneter Weise für die Realisierung weiterer vorstehend beschriebenen Verfahrensschritte angepasst werden.

30 Gemäß einer Weiterbildung weist das Teilnehmer-Endgerät eine Einrichtung zur Detektion der rotierenden Sendecharakteristik eines ersten und eines zweiten Funksignals, eine Einrichtung zur Überprüfung des jeweiligen Vorliegens eines Referenzer-

eignisses, eine Einrichtung zur Ermittlung der jeweiligen Orientierung der Sendecharakteristik des ersten und des zweiten Funksignals aus dem Referenzereignis, eine Einrichtung zur Bestimmung der relative Lage zu einer ersten und zu einer zweiten Referenzstation aus der jeweiligen Orientierung der Sendecharakteristik des ersten und des zweiten Funksignals und eine Einrichtung zur Ermittlung der relativen Position zu den Referenzstationen aus der relativen Lage zu der ersten und zweiten Referenzstation auf.

10

Alle vorgenannten Einrichtungen der Teilnehmer-Endgeräte sind zunächst als Repräsentanten für die entsprechenden Funktionsprinzipien zu verstehen und können auf unterschiedliche Weise durch tatsächliche Einrichtungen realisiert werden. Alle vorgenannten Einrichtungen können prinzipiell durch funktionell und/oder baulich separate tatsächliche Einrichtungen realisiert werden. Es können aber auch z.B. eine einzige oder mehrere funktionell und/oder baulich abgeschlossene Einrichtung jeweils mehrere Funktionen der genannten Einrichtungen zusammengefasst übernehmen oder es kann gar eine einzige funktionell und/oder baulich abgeschlossene Einrichtung alle Funktionen übernehmen. Dies ist auch durch eine Realisierung einer vorgenannten Einrichtung in Form einer Datenverarbeitungsprozedur, also einer Software, möglich.

25

Spezielle Ausführungsbeispiele der vorliegenden Erfindung werden nachfolgend am Beispiel eines Mobilfunk-Kommunikationssystems anhand der Figuren 1 bis 10 erläutert.

30 Es zeigen:

FIG 1: Lagebestimmung eines Mobilfunk-Endgerätes mit Hilfe zeitlicher Referenzereignisse

FIG 2: Lagebestimmung eines Mobilfunk-Endgerätes mit Hilfe von Nummern von Datenrahmen als Referenzereignisse

FIG 3: Positionsbestimmung eines Mobilfunk-Endgerätes aus zeitlichen Referenzereignissen mit Hilfe zweier Referenzstationen

FIG 4: Positionsbestimmung eines Mobilfunk-Endgerätes aus zeitlichen Referenzereignissen und Signalparametern des Funksignals einer Referenzstation

FIG 5: Verwendung mehrerer gerichteter, rotierender Funkstrahlen zur Lagebestimmung

FIG 6: Verwendung einer gerichteten, rotierenden Abschwächung des Funksignals zur Positionsbestimmung

FIG 7: Mobilfunk-Endgerät zur Positionsbestimmung nach einem Verfahren entsprechend FIG 4

FIG 8: Mobilfunk-Endgerät zur Positionsbestimmung nach einem Verfahren entsprechend FIG 3

FIG 9: Zeitschlitzstruktur eines TDD-Systems

FIG 10: Zeitschlitzrahmen eines TDD-Systems mit Mittamble

FIG 1 zeigt eine Basisstation BS eines Mobilfunk-Kommunikationssystems sowie ein entsprechendes Mobilfunk-Endgerät MT, also beispielsweise ein Mobiltelefon oder eine Navigations-einrichtung mit einer Schnittstelle zu diesem Mobilfunk-Kommunikationssystem. Die Basisstation BS sei im einfachsten Fall auch diejenige Basisstation des Mobilfunk-Kommunikationssystems, die aktuell das Mobilfunk-Endgerät MT für übliche Kommunikationsverbindungen versorgt, d.h. in deren Funkzelle das Mobilfunk-Endgerät MT gerade eingebucht ist. Wie im weiteren ausgeführt wird, können aber auch benachbarte Basisstationen BS für die im folgenden beschriebenen Verfahren herangezogen werden.

Die Basisstation BS ist so konfiguriert, dass sie ein Funk-
signal mit rotierender Sendecharakteristik 1 erzeugt, bei-
spielsweise durch Strahlformung (Beam Forming) mit entspre-
chenden Antennenarrays. Es können prinzipiell aber auch ro-
5 tierende Antennen verwendet werden. Als Funksignal kann bei-
spielsweise ein Signalisierungskanal wie z.B. ein Broadcast-
Kanal verwendet werden, der sowieso in jedem System vorhanden
sein muss. Einem diskreten Zeitpunkt t_0 , t_4 , t_8 etc. ist je-
weils eine diskreter Abstrahlwinkel des gerichteten Funksig-
10 nals 1 zugeordnet. Im Beispiel nach FIG 1 ist der gesamte Um-
fang um die Basisstation BS, also ein Winkelbereich von 360° ,
in 6° -Schritte unterteilt. Das Funksignal wandert pro in ei-
nem definierten Zeitintervall Δt , beispielsweise in 10 ms,
um das definierte Winkelintervall von 6° weiter und kommt in
15 diesem Fall alle 600 ms, beispielsweise ausgehend von einem
definierten Zeitnullpunkt T_0 , jeweils bei 0° vorbei.

Durch eine entsprechende Signalisierung wird dem Mobilfunk-
Endgerät MT dieser Zusammenhang zwischen Zeit und Abstrahl-
20 winkel mitgeteilt und im Mobilfunk-Endgerät MT gespeichert.
Eine solche Mitteilung muss im einfachsten Fall nur einmal
erfolgen, wenn dieser Zusammenhang stets konstant bleibt. Es
kann dem Mobilfunk-Endgerät MT dieser Zusammenhang für die
versorgende Basisstation BS und gegebenenfalls auch für be-
25 nachbarte Basisstationen BS übermittelt werden, wenn es im
Rahmen eines Handovers zu der entsprechenden Basisstation BS
wechselt. Es kann dem Mobilfunk-Endgerät MT dieser Zusammen-
hang aber auch für alle Basisstationen BS des Mobilfunk-Kom-
munikationssystems beispielsweise beim ersten Einbuchen des
30 Mobilfunk-Endgeräts MT in das Mobilfunk-Kommunikationssystem
mitgeteilt werden. In all diesen Fällen ist jedoch nur eine
minimaler Signalisierungsaustausch zwischen Basisstation BS
und Mobilfunk-Endgerät MT erforderlich.

Das Mobilfunk-Endgerät MT kann das Funksignal 1 entweder über geeignete Trainingssequenzen oder Pilotsignale innerhalb des Funksignals oder auch schlicht über das vom Mobilfunk-Endgerät MT gemessene Maximum der Feldstärke des Funksignals 1 detektieren. Wenn das Mobilfunk-Endgerät MT nun das Funksignal 1 detektiert, kann es mit Hilfe der Uhrzeit auf den Sektor 2 schließen, in dem es sich von der Basisstation BS aus befindet, also auf seine relative Lage zu der Basisstation BS. Da jedem zeitlichen Referenzereignis, also jedem Zeitpunkt t_0 bis t_n ein diskreter Abstrahlwinkel zugeordnet ist, kann das Mobilfunk-Endgerät MT ohne jede zusätzlichen Signalisierung von oder zu der Basisstation BS allein durch eine interne Prüfung des Vorliegens des zeitlichen Referenzereignisses aus dem gespeicherten Zusammenhang zwischen Zeitpunkt und Abstrahlwinkel den betreffenden Abstrahlwinkel und damit die relative Lage zur Basisstation BS ermitteln.

Alternativ zu zeitlichen Referenzereignissen können dem Mobilfunk-Endgerät aber auch Identifizierungsdaten für bestimmte Datenabschnitte des Funksignals 1 mitgeteilt werden, insbesondere Nummern von Datenrahmen (Sequence Frame Number SFN) des Funksignals 1. Diese Alternative ist in FIG 2 dargestellt. Das Mobilfunk-Endgerät MT weiss dann, dass bei Empfang eines Datenrahmens mit einer bestimmten Sequence Frame Number SFN_0 , SFN_4 , SFN_8 etc. dessen Aussendung unter einem definierten Abstrahlwinkel, beispielsweise 0° für SFN_0 erfolgte. Dieser Zusammenhang zwischen Sequence Frame Number und Abstrahlwinkel kann dem Mobilfunk-Endgerät MT analog zu den vorher beschriebenen Alternativen für zeitliche Referenzsignale durch eine entsprechende Signalisierung mitgeteilt werden und im Mobilfunk-Endgerät MT gespeichert werden. Aus dem Zusammenhang zwischen gesendeter Sequence Frame Number

13

und Abstrahlrichtung kann dann das Mobilfunk-Endgerät MT nach Detektion des Funksignals 1 wiederum den Sektor 2 ermitteln, in dem es sich befindet, also seine relative Lage zur Basisstation BS.

5

Einige Vorteile dieses Verfahrens sollen nun dargestellt werden: Es sind praktisch keine zusätzlichen navigationsspezifischen Einrichtungen nötig. Weiterhin muss die Aussendung von Funksignalen der Basisstation BS in der aktuellen Mobilfunkzelle nicht unterbrochen werden, um benachbarte Basisstationen BS zu messen, da die Funksignale im Rahmen der üblichen Frequenz- und Kanalzuteilung des Mobilfunk-Kommunikationssystems aufeinander abgestimmt sind. Aus diesem Grund ergibt sich gerade für die Anwendung der Erfindung in einem Mobilfunk-Kommunikationssystem auch kaum eine zusätzliche Interferenz durch das zur Positionsbestimmung benutzte Funksignal. Das Mobilfunk-Endgerät MT muss keine eigene Signalisierung aktiv aussenden. Die Genauigkeit dieses Verfahrens ist überdies skalierbar. Je schmaler die gerichtete Abstrahlung des Funksignals erfolgt, also je schmaler der dadurch entstehende Funkstrahl, desto höher ist die Winkelauflösung und in desto kleinere Winkelintervalle kann die Einteilung gemäß FIG 1 und 2 erfolgen.

FIG 3 zeigt eine Methode zur Positionsbestimmung mit Hilfe von zwei Referenzstationen BS1, BS2. Das Mobilfunk-Endgerät MT ermittelt jeweils seine relative Lage zu jeder der Basisstationen BS1, BS2 nach einem der bereits beschriebenen Verfahren. In FIG 3 ist beispielhaft die Methode mit Hilfe von zeitlichen Referenzereignissen dargestellt. Das Mobilfunk-Endgerät MT ermittelt im Fall nach FIG 3, dass es sich relativ zur Basisstation BS1 unter einem Winkel befindet, der dem Abstrahlungszeitpunkt t_{A1} entspricht und relativ zur Basis-

station BS2 unter einem Winkel, der dem Abstrahlungszeitpunkt t_{B47} entspricht. Damit erhält das Mobilfunk-Endgerät MT die Kenntnis, dass es sich einerseits in dem Sektor 2 relativ zur Basisstation BS1 befindet, andererseits aber auch in dem Sektor 3 relativ zur Basisstation BS2. Aus der geometrischen Ermittlung des Überschneidungsbereiches 4 dieser beiden Sektoren 2, 3 kann das Mobilfunk-Endgerät MT seine Position zu ermitteln. Hierzu benötigt das Mobilfunk-Endgerät MT lediglich noch die Kenntnis der Positionen der Basisstationen BS1, BS2 relativ zueinander oder deren absolute Position. Diese können dem Mobilfunk-Endgerät MT im Rahmen der bereits erwähnten Signalisierung mit übermittelt werden.

Ein dazu alternatives Verfahren ist in FIG 4 dargestellt. Hierbei ermittelt wiederum das Mobilfunk-Endgerät MT zunächst seine relative Lage zu der Basisstation BS nach einem der vorgenannten Verfahren, nach dem Beispiel in FIG 4 über zeitliche Referenzereignisse. Weiterhin bestimmt das Mobilfunk-Endgerät MT bestimmte Signalparameter des Funksignals 1, insbesondere die Abschwächung 5 (Path Loss) der Sendeleistung P des Funksignals 1 entlang seines Ausbreitungsweges d im Vergleich zu einem Referenzsignal. Da diese Abschwächung 5 ein Maß für die Länge des Ausbreitungsweges d ist, kann das Mobilfunk-Endgerät MT daraus seinen relativen Abstand d zu der Basisstation BS ermitteln. Aus der ermittelten relativen Lage und dem ermittelten relativen Abstand d kann dann das Mobilfunk-Endgerät MT seine relative Position 6 zu der Basisstation BS ermitteln. Wurde dem Mobilfunk-Endgerät MT überdies im Rahmen der bereits erwähnten Signalisierung auch die absolute Position der Basisstation BS mitgeteilt, so kann das Mobilfunk-Endgerät MT aus den gewonnenen Kenntnissen auch seine absolute Position ermitteln. Statt der Abschwächung des Funksignals 1 kann aber auch die Signallaufzeit gemessen werden

oder eine entsprechende Information (Timing Advance) aus dem Informationsgehalt der Daten des Funksignal 1 entnommen werden.

5 FIG 5 zeigt eine weitere Alternative, bei der zur Erzeugung der rotierenden Sendecharakteristik nicht nur eine gerichtete, rotierende Abstrahlung 1, sondern mehrere gerichtete, rotierende Abstrahlungen 1, 7 der Basisstation BS vorgesehen sind. Über jede der gerichteten Abstrahlungen kann dabei
10 zeitgleich das identische Funksignal übertragen werden. Zwischen den beiden Abstrahlungen 1, 7 liegt eine Zeitdifferenz Δt , der eine entsprechende Winkeldifferenz der Abstrahlungswinkel entspricht. Beträgt, wie im Fall der FIG 5, der Abstrahlungswinkel der ersten Abstrahlung 1 zum Zeitpunkt t_0
15 gerade 0° , so erreicht die zweite Abstrahlung diesen Abstrahlungswinkel nach der Zeit Δt . Damit können mögliche Ungenauigkeiten der Positionsbestimmung auf Grund von Signalschwankungen der gerichteten Abstrahlungen 1, 7 kompensiert werden, da pro Zeit häufiger eine gerichtete Abstrahlung 1, 7 detektiert wird und so in kürzerer Zeit über mehrere gerichtete
20 Abstrahlungen 1, 7 gemittelt werden kann.

Eine weitere Alternative der vorliegenden Erfindung ist in FIG 6 dargestellt. Es werden dort durch die Basisstation BS N
25 gerichtete Abstrahlungen 8 für das beschriebene Funksignal erzeugt, die als Resultat eine praktisch omnidirektionale Sendecharakteristik liefern. Nun wird in umlaufender Reihenfolge nacheinander jeweils eine der gerichteten Abstrahlungen 8 für eine bestimmte Zeitdauer Δt ausgeschaltet, so dass in
30 der omnidirektionalen Sendecharakteristik eine gerichtete Abschwächung 9 entsteht, die wiederum zu einer rotierenden Sendecharakteristik des Funksignals führt. Die weitere Detektion der rotierenden Sendecharakteristik durch das Mobilfunk-End-

gerät MT und der Ermittlung der relativen Lage in einem Sektor 2 erfolgt analog zu den bereits beschriebenen Verfahren, wobei das Mobilfunk-Endgerät MT nun jedoch das Minimum der Abstrahlung (d.h. das Minimum der Empfangsleistung) zur Detektion heranzieht. Dieses Verfahren bietet eine besonders vorteilhafte Möglichkeit, um in üblichen Mobilfunk-Kommunikationssystemen benutzt zu werden, da der entsprechende Kanal des verwendeten Funksignals in der meisten Zeit zur Verfügung steht und lediglich kurzzeitige Einbrüche der Empfangsleistung stattfinden, die bei den in Mobilfunksystemen vorhandenen Fadingkanälen ohnehin auftreten können. Damit kann also praktisch jedes beliebige Funksignal bzw. jeder beliebige Kanal für das beschriebene Verfahren verwendet werden, ohne dass der übliche Betrieb des Mobilfunk-Kommunikationssystems merklich beeinflusst wird.

Im folgenden soll auf eine spezielle Möglichkeit der Realisierung der vorliegenden Erfindung in einem Mobilfunk-Kommunikationssystem eingegangen werden. In Mobilfunk-Kommunikationssystemen werden Daten wie Signalisierungsdaten, Sprachdaten oder andere Nutzdaten über eine Funkschnittstelle zwischen Basisstationen BS und Mobilfunk-Endgeräten MT übertragen. Ein Beispiel für aktuelle Mobilfunk-Kommunikationssysteme sind Mobilfunknetze der zweiten Generation nach dem GSM-Standard und mit einem TDMA-Übertragungsverfahren, die bei Trägerfrequenzen von 900, 1800 oder 1900 MHz betrieben werden. Ein weiteres Beispiel sind zukünftige Mobilfunknetze der dritten Generation wie UMTS, welches auf einem CDMA-, TD/CDMA-, FDD (Frequency Division Duplex)- oder TDD (Time Division Duplex)-Übertragungsverfahren basiert und Trägerfrequenzen im Bereich von ca. 2000 MHz nutzt. Auf diesen Trägerfrequenzen werden die zu übertragenden Daten zwischen den

netzseitigen Basisstationen BS des Mobilfunknetzes und den Mobilfunk-Endgeräten MT übertragen.

Spezielle Mobilfunknetze sind also solche, die eine Zeitschlitzstruktur aufweisen. Die Zeitschlitze sind dabei in der Regel in Zeitschlitzrahmen zusammengefasst, die wiederum Teil einer höheren Rahmenstruktur sein können. Beispiele für solche Mobilfunknetze mit einer Zeitschlitzstruktur sind TDMA-, TDD-, TD/CDMA-, TD/SDCDMA- und FDD-Systeme.

Innerhalb eines Zeitschlitzes einer Datenverbindung wird normalerweise ein Datenrahmen oder Burst mit einer bestimmten, vordefinierten Struktur übertragen. Der Datenrahmen kann neben Nutzdaten noch weitere Daten wie Kontrolldaten, Messdaten oder Signalisierungsdaten beinhalten, die für die Übertragung der Nutzdaten notwendig oder hilfreich sind.

FIG 9 zeigt eine Zeitschlitzstruktur eines TDD-Systems, bei dem ein Zeitschlitzrahmen 16 Zeitschlitze ts0 bis ts15 umfasst. In FIG 9 sind die ersten acht Zeitschlitze ts0 bis ts7 der Abwärts-Verbindung (Downlink) zugeordnet, die übrigen Zeitschlitze ts8 bis ts15 nach dem Umschaltpunkt SP (Switching Point) sind der Aufwärts-Verbindung (Uplink) zugeordnet. Es können innerhalb eines solchen Zeitschlitzrahmens auch mehrere Umschaltpunkte SP vorgesehen werden und diese Umschaltpunkte können an unterschiedlichen Stellen in den Zeitschlitzrahmen eingefügt werden.

FIG 10 zeigt die Aufteilung eines Datenrahmens (Burst), der innerhalb eines Zeitschlitzes übertragen wird. Dieser Datenrahmen umfasst eine erste Menge von Nutzdaten D1, gefolgt von Messdaten bzw. Signalisierungsdaten MA (Mittamble), einer zweiten Menge von Nutzdaten D2 und Kontrolldaten GP zur Über-

prüfung einer fehlerfreien Übertragung der Nutzdaten. Die Mittamble MA werden in der Regel insbesondere für Messungen der Übertragungseigenschaften der Funkverbindung vorgesehen.

- 5 Im Rahmen der vorliegenden Erfindung kann die in FIG 10 dargestellte Mittamble MA eines UMTS-Mobilfunk-Kommunikationssystems, das nach einem TDD-Verfahren arbeitet, bei einem Funksignal mit rotierender Sendecharakteristik dazu benutzt werden, dieses Funksignal eindeutig einer bestimmten Basisstation BS zuzuordnen. Diese Mittamble MA kann dann als Trainingsequenz für die Detektion der rotierenden Sendecharakteristik verwendet werden.
- 10

- Bei einem FDD-System ist bei bisher bestehenden oder geplanten Systemen in der Regel keine Mittamble MA vorgesehen. Bei solchen Systemen kann aber zur Realisierung der vorliegenden Erfindung statt einer Mittamble MA ein zusätzliches Pilotsignal verwendet werden, das ebenso wie die Mittamble MA im Fall eines TDD-Systems zur Detektion und eindeutigen Zuordnung von rotierenden Sendecharakteristiken zu bestimmten Basisstationen BS verwendet werden kann.
- 15
- 20

- Das erfindungsgemäße Verfahren kann also bei Mobilfunknetzen nach dem UMTS-Standard im FDD und TDD Modus angewendet werden. Wie bereits beschrieben kann von Datenrahmen zu Datenrahmen die gerichtete Abstrahlung des Funksignals um einen vorher definierten Winkelbetrag weitergeschaltet werden. Die Weiterschaltung um einen bestimmten Winkelbetrag kann aber auch gekoppelt mit anderen Referenzereignissen erfolgen, beispielsweise mit jedem Zeitschlitz bei Zeitmultiplex-Systemen oder bei TD-SCDMA-Systemen beispielsweise mit jedem Unterrahmen (Subframe) der Datenrahmen-Struktur. Durch solche geeigneten Maßnahmen kann die Detektiergeschwindigkeit wiederum
- 25
- 30

geeignet variiert und im Idealfall erhöht werden. Über die Datenrahmen-Nummer SFN kann wie beschrieben das Mobilfunk-Endgerät MT den zugehörigen Winkel ermitteln.

5 Bei TDD kann beispielsweise eine oder mehrere Mittambeln MA ohne weitere Nutzdaten innerhalb des Datenrahmens gesendet, denn für das Mobilfunk-Endgerät MT kann zur Detektion bereits alleine der Empfang der Mittamble eines Datenrahmens genügen, weitere Dateninhalten des Datenrahmens sind grundsätzlich
10 nicht erforderlich. Dieser Datenrahmen, der alleine aus einer Mittamble MA besteht, kann potentiell zusätzlich zu einer zellweit gesendeten Mittamble MA übertragen werden, die eventuell aus Kompatibilitätsgründen für ältere Mobilfunk-Endgeräte MT weiterhin gesendet werden muss, um für alle Mobil-
15 funk-Endgeräte MT die für den Kommunikationsbetrieb benötigten Daten bereitzustellen. Durch die guten Korrelationseigenschaften der Mittambeln MA untereinander wird bereits automatisch gewährleistet, dass durch die im Rahmen des vorliegenden Verfahrens gesendete Mittamble MA die Intrazellinferenz
20 kaum vergrößert wird. Darüber hinaus kann auch die Leistung der zellweit gesendeten Mittambeln MA abgesenkt werden, um die Interferenz im System zu verringern. Im Extremfall wird die Leistung der gegebenenfalls zusätzlich gesendeten Mittambeln MA genauso groß gewählt wie die Absenkung der zellweiten
25 Mittamble MA. Hierdurch bleibt die Interzell-Interferenz unverändert gegenüber einem System ohne Navigationsstrahl. Darüber hinaus ist diese Lösung für den Sendeverstärker der Basisstation BS am effizientesten, da keine Leistungssprünge im Sendesignal auftreten.

30

Die Figuren 7 und 8 zeigen Mobilfunk-Endgeräte MT spezielle Teilnehmer-Endgerät eines Funk-Kommunikationssystems. Diese Endgeräte weisen neben den nachfolgend erläuterten Einrich-

tungen übliche Einrichtungen zur Funk-Kommunikation innerhalb des Funk-Kommunikationssystems auf.

Das Endgerät MT nach FIG 7 ist geeignet zur Realisierung eines Verfahrens nach FIG 4. Es weist insbesondere folgendes auf: eine Einrichtung (Rotating Characteristic Detection Unit RCDU) zur Detektion der rotierenden Sendecharakteristik des Funksignals, eine Einrichtung (Reference Check Unit RCU) zur Überprüfung des Vorliegens eines Referenzereignisses, eine
10 Einrichtung (Orientation Determination Unit ODU) zur Ermittlung der Orientierung der Sendecharakteristik aus dem Referenzereignis, eine Einrichtung (Bearing Determination Unit BDU) zur Bestimmung der relativen Lage zur Referenzstation aus der Orientierung der Sendecharakteristik und eine Ein-
15 richtung (Range Determination Unit RDU) zur Ermittlung des relativen Abstandes zur Referenzstation aus Signalparametern des Funksignals. Damit kann das Endgerät MT seine Position nach dem bereits anhand der FIG 4 beschriebenen Verfahren bestimmen.

20

Das Endgerät MT nach FIG 8 ist geeignet zur Realisierung eines Verfahrens nach FIG 3. Es weist insbesondere folgendes auf: eine Einrichtung (Rotating Characteristic Detection Unit RCDU) zur Detektion der rotierenden Sendecharakteristik eines
25 ersten und eines zweiten Funksignals, eine Einrichtung (Reference Check Unit RCU) zur Überprüfung des jeweiligen Vorliegens eines Referenzereignisses, eine Einrichtung (Orientation Determination Unit ODU) zur Ermittlung der jeweiligen Orientierung der Sendecharakteristik des ersten und des zweiten
30 Funksignals aus dem Referenzereignis, eine Einrichtung (Bearing Determination Unit BDU) zur Bestimmung der relative Lage zu einer ersten und zu einer zweiten Referenzstation aus der jeweiligen Orientierung der Sendecharakteristik des ersten

21

und des zweiten Funksignals und eine Einrichtung (Position
Determination Unit PDU) zur Ermittlung der relativen Position
zu den Referenzstationen aus der relativen Lage zu der ersten
und zweiten Referenzstation. Damit kann das Endgerät MT seine
5 Position nach dem bereits anhand der FIG 3 beschriebenen Ver-
fahren bestimmen.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Positionsbestimmung eines mobilen Objekts (MT) unter Verwendung mindestens eines Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik (1, 7, 9) mindestens einer Referenzstation (BS),
dadurch gekennzeichnet, dass
- das mobile Objekt (MT) bei Detektion des Funksignals das Vorliegen eines Referenzereignisses (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...) überprüft, wobei dem mobilen Objekt (MT) der Zusammenhang zwischen der Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9) und Referenzereignissen (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...) bekannt ist, und
- das mobile Objekt (MT) aus dem Referenzereignis (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...) die Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9) ermittelt, und
aus der Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9) eine relative Lage zur Referenzstation (BS) bestimmt.
2. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet, dass
das mobile Objekt (MT) zusätzlich seinen relativen Abstand (d) zur Referenzstation (BS) aus Signalparametern (P) des Funksignals ermittelt.
3. Verfahren nach dem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass
als Signalparameter (P) seitens des mobilen Objekts gemessene physikalische Übertragungsparameter des Funksignals betrachtet werden.
4. Verfahren nach einem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass

als Signalparameter Dateninhalte des Funksignals betrachtet werden, die Informationen über physikalische Übertragungsparameter des Funksignals beinhalten.

- 5 5. Verfahren nach einem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass
- das mobile Objekt (MT) bei Detektion eines zweiten Funksignals das Vorliegen eines Referenzereignisses (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...) überprüft, aus dem Referenzereignis (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...) die Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9) des zweiten Funksignals ermittelt, und aus der Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9) des zweiten Funksignals seine relative Lage zu einer zweiten Referenzstation (BS2) bestimmt, und
 - 10 - das mobile Objekt (MT) aus der relativen Lage zu der ersten und zweiten Referenzstation (BS1, BS2) seine relative Position zu den Referenzstationen (BS1, BS2) bestimmt.
- 15

6. Verfahren nach einem vorhergehenden Anspruch,
20 dadurch gekennzeichnet, dass
als Referenzereignisse zeitliche Referenzereignisse (t_0 , t_4 , ...) mitgeteilt werden.

7. Verfahren nach einem vorhergehenden Anspruch,
25 dadurch gekennzeichnet, dass
als Referenzereignisse definierte Datenstrukturen oder Dateninhalte (SFN0, SFN4, ...) des Funksignals mitgeteilt werden.

8. Verfahren nach dem vorhergehenden Anspruch,
30 dadurch gekennzeichnet, dass
als Referenzereignisse Identifizierungsdaten (SFN0, SFN4, ...) mitgeteilt werden, die bestimmte Datenabschnitte des Funksignals identifizieren.

9. Verfahren nach dem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass
als Identifizierungsdaten (SFN0, SFN4, ...) Nummern von Da-
5 tenrahmen mitgeteilt werden.
10. Verfahren nach einem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass
die Sendecharakteristik durch mindestens eine rotierende ge-
10 richtete Abstrahlung (1, 7) des Funksignals erzeugt wird.
11. Verfahren nach dem vorhergehenden Anspruch,
dadurch gekennzeichnet, dass
die Sendecharakteristik durch mehrere rotierende gerichtete
15 Abstrahlungen (1, 7) des Funksignals erzeugt wird.
12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 9,
dadurch gekennzeichnet, dass
die Sendecharakteristik durch eine omnidirektionale Abstrahl-
20 charakteristik (8) des Funksignals erzeugt wird, in der min-
destens eine rotierende gerichtete Abschwächung (9) des Funk-
signals erzeugt wird.
13. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 12,
25 dadurch gekennzeichnet, dass
durch das Funksignal Signalisierungsdaten und/oder Kommunika-
tionsdaten eines Funk-Kommunikationssystems übertragen wer-
den.
- 30 14. Teilnehmer-Endgerät (MT) eines Funk-Kommunikationssys-
tems, aufweisend eine Einrichtung (RCDU) zur Detektion eines
Funksignals mit rotierender Sendecharakteristik (1, 7, 9),
eine Einrichtung (RCU) zur Überprüfung des Vorliegens eines

25

Referenzereignisses (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...), eine Einrichtung (ODU) zur Ermittlung der Orientierung einer Sendecharakteristik (1, 7, 9) des Funksignals aus dem Referenzereignis (t_0 , t_4 , ..., SFN0, SFN4, ...), eine Einrichtung (BDU) zur Bestimmung einer relativen Lage zu einer Referenzstation (BS) aus der Orientierung der Sendecharakteristik (1, 7, 9).

15. Teilnehmer-Endgerät (MT) nach Anspruch 14, gekennzeichnet durch
10 eine Einrichtung (RDU) zur Ermittlung des relativen Abstandes (d) zur Referenzstation (BS) aus Signalparametern des Funksignals.

1/8

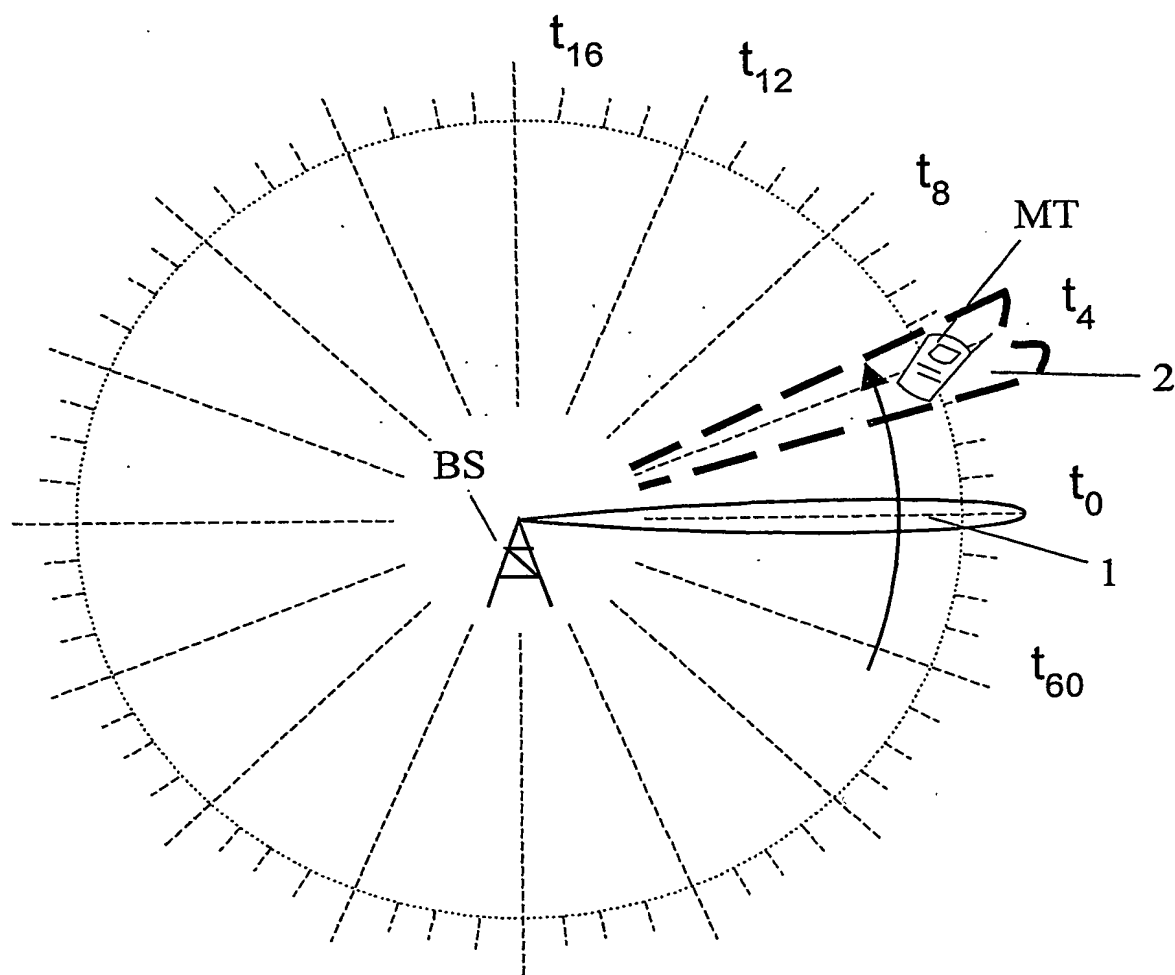
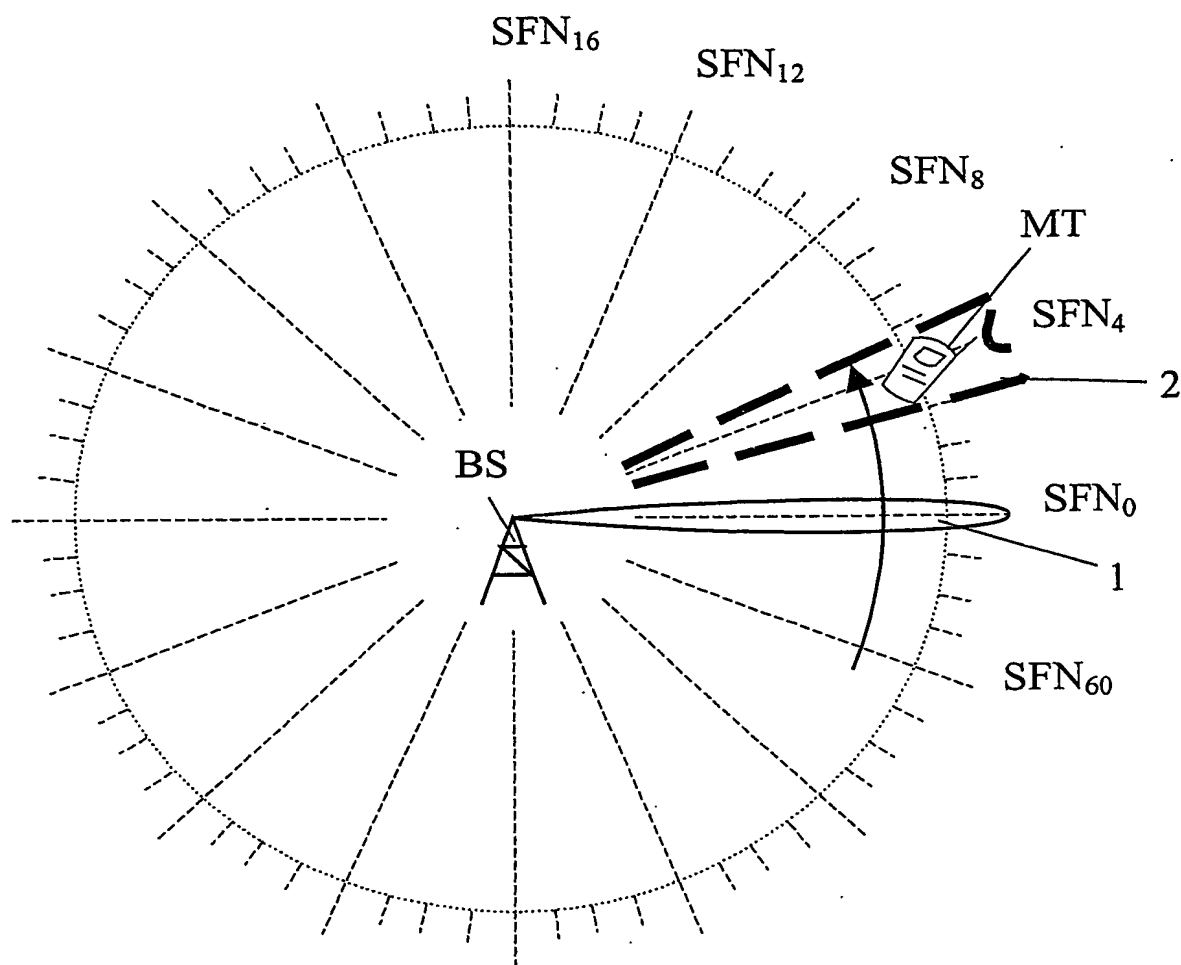


FIG 1



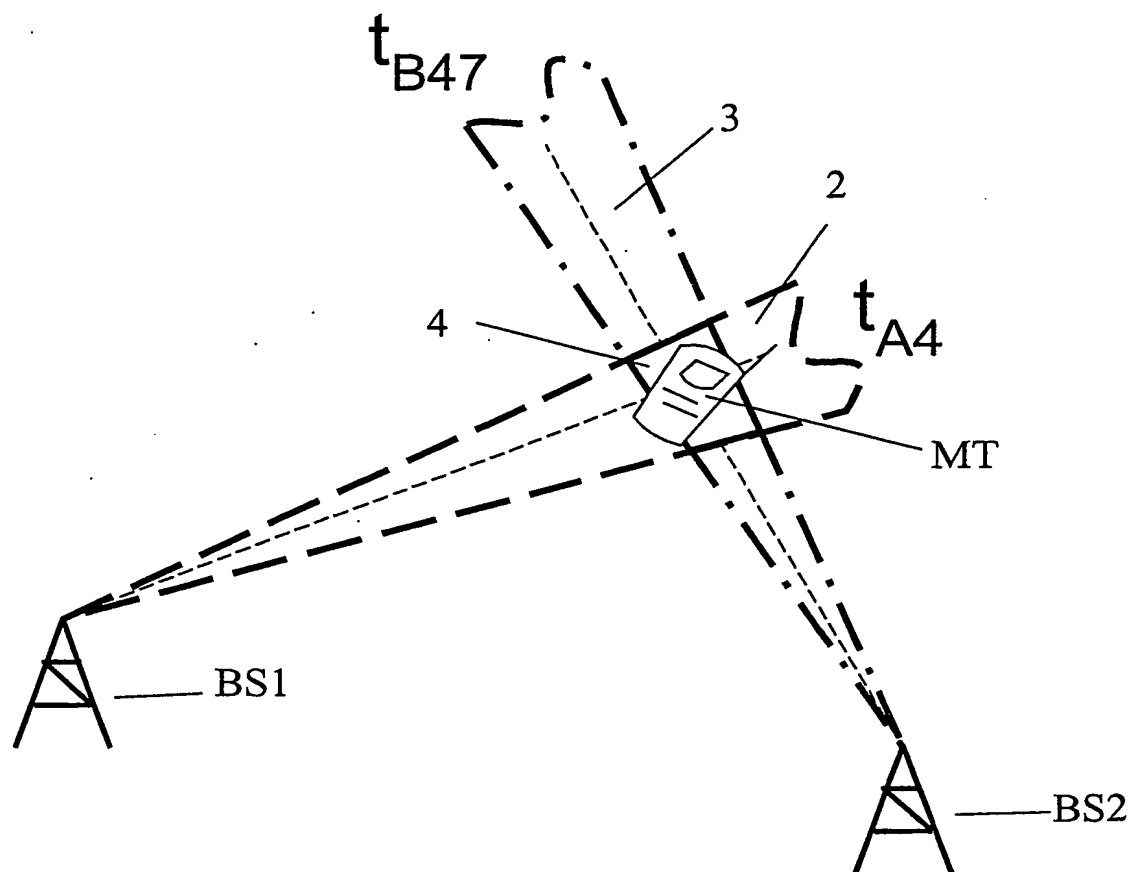


FIG 3

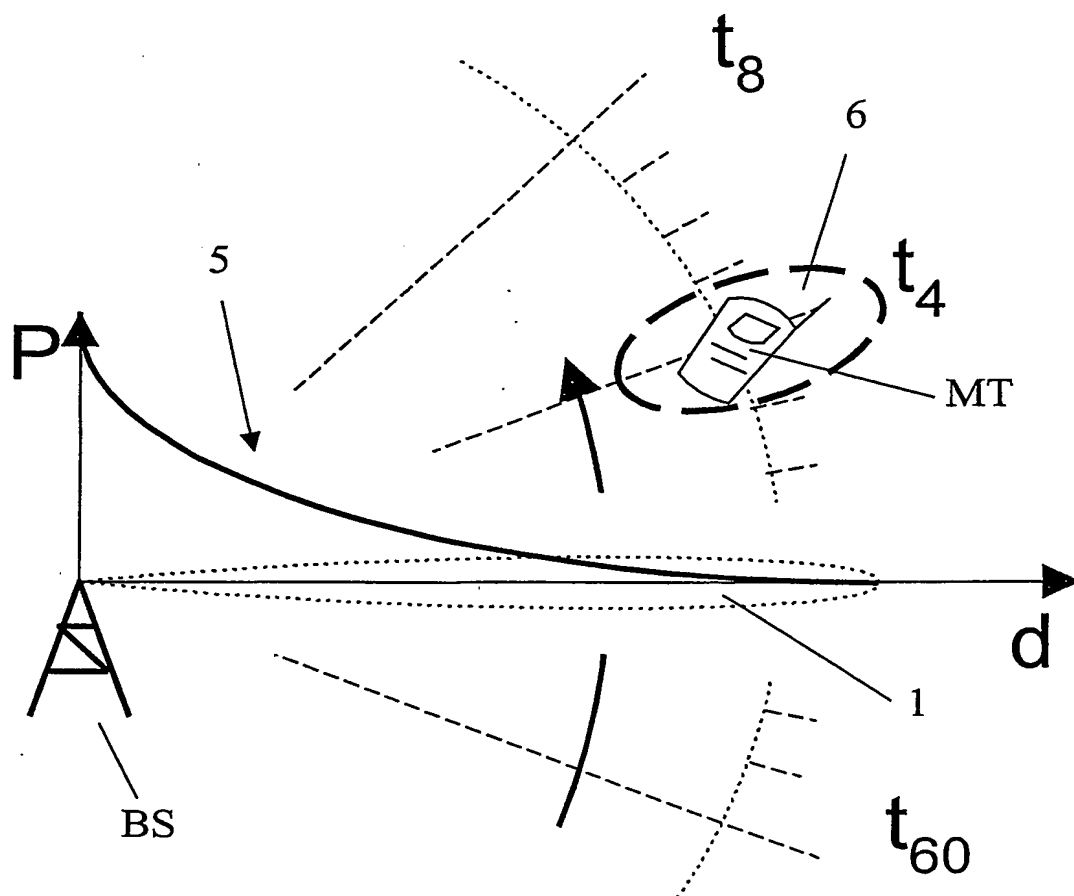


FIG 4

5/8

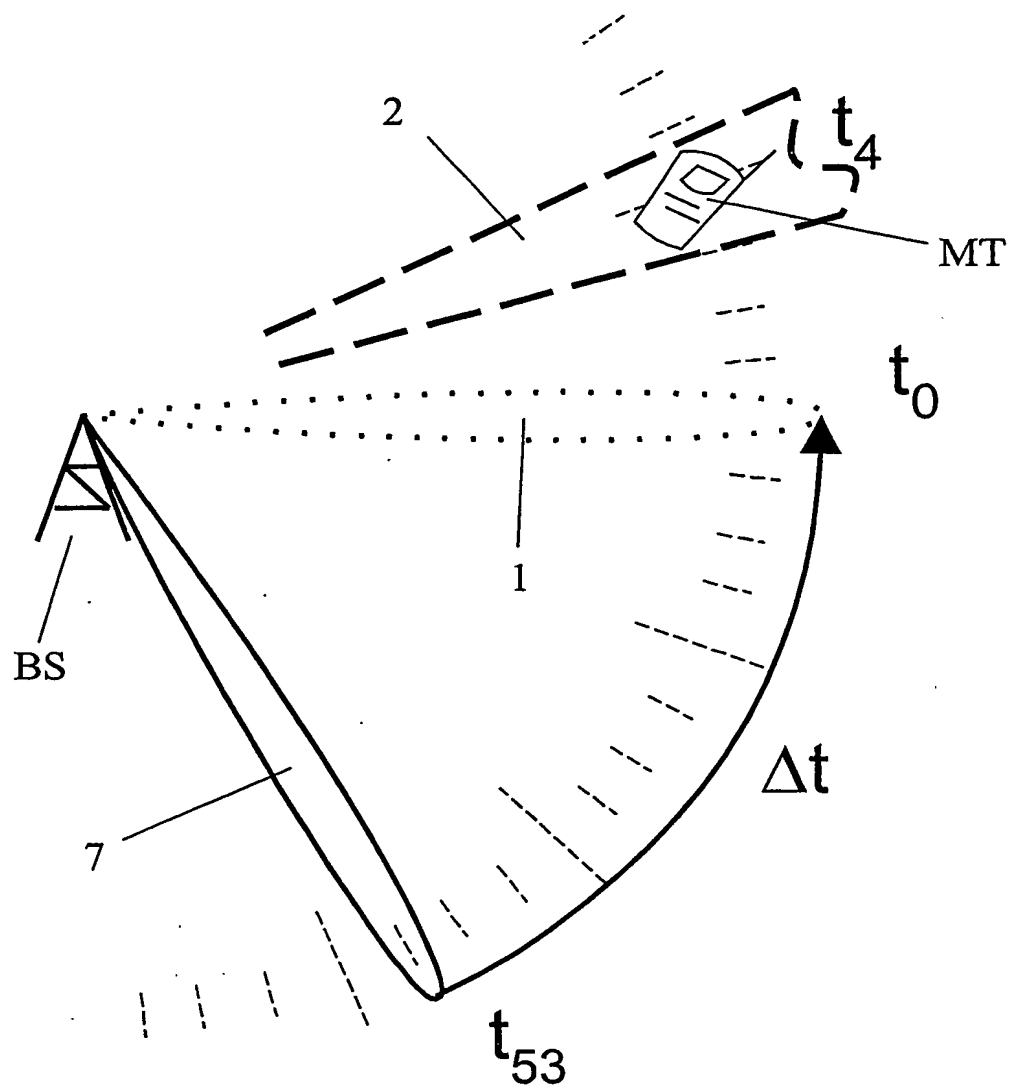


FIG 5

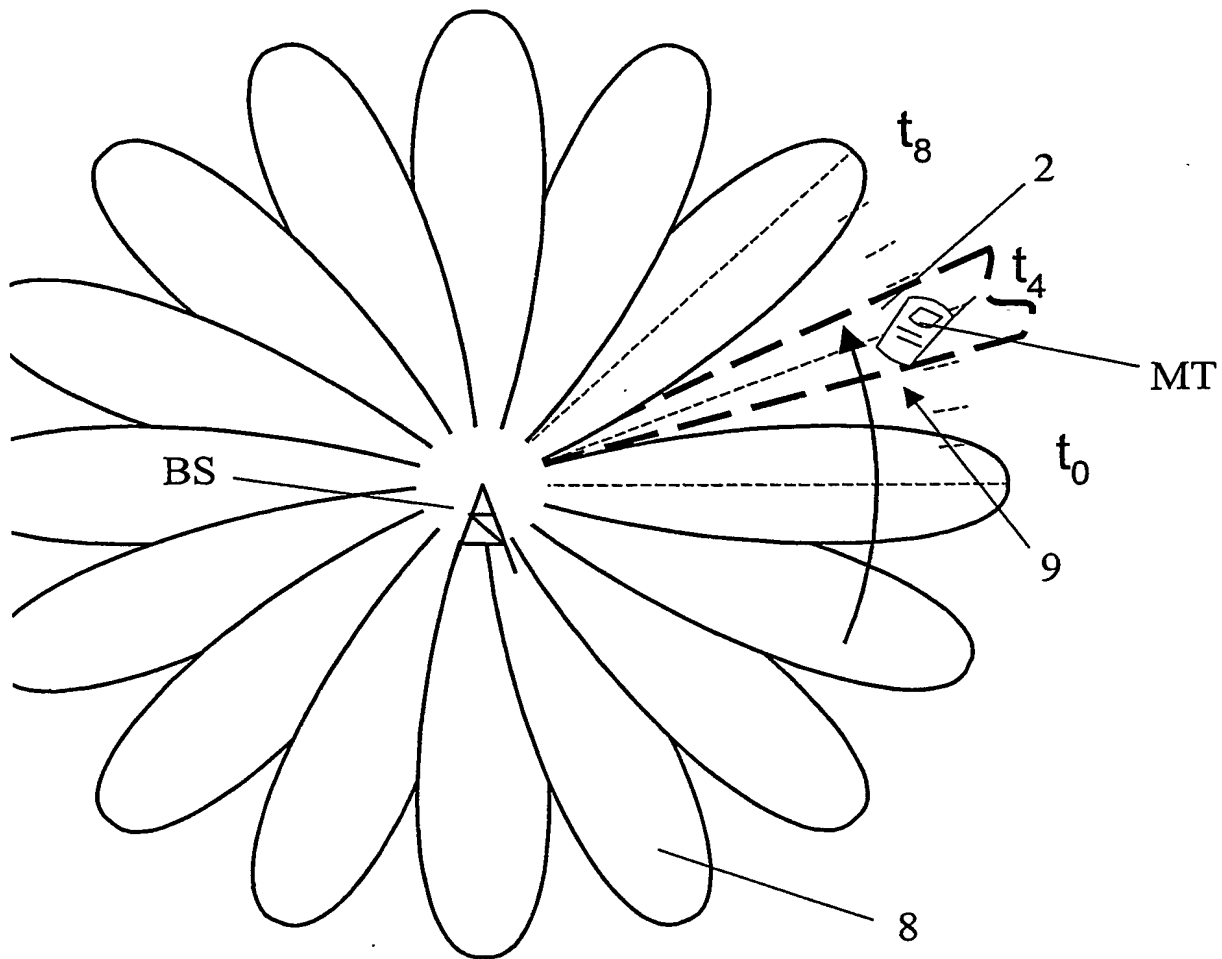


FIG 6

7/8

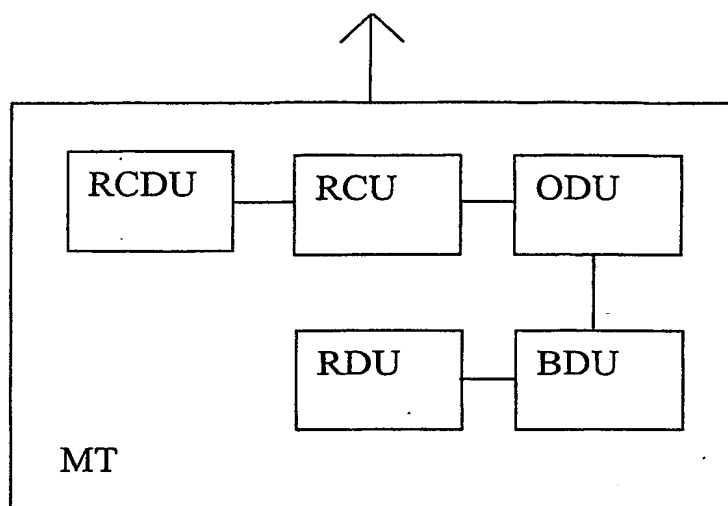


FIG 7

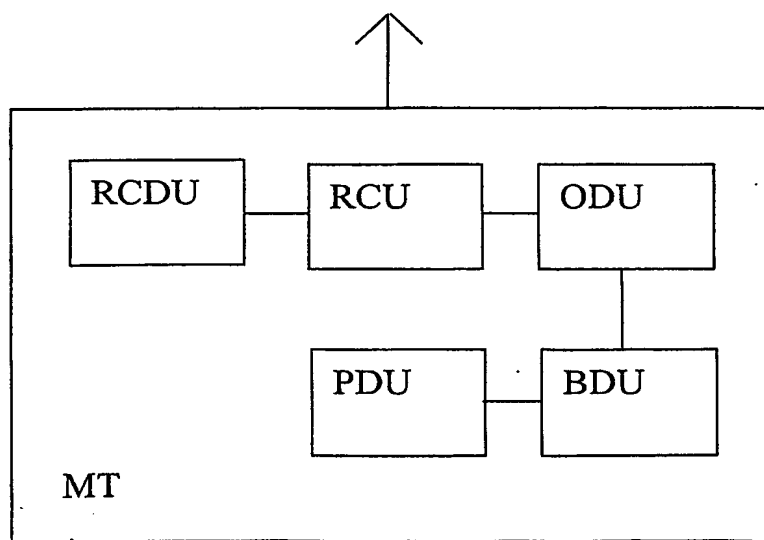


FIG 8

8/8

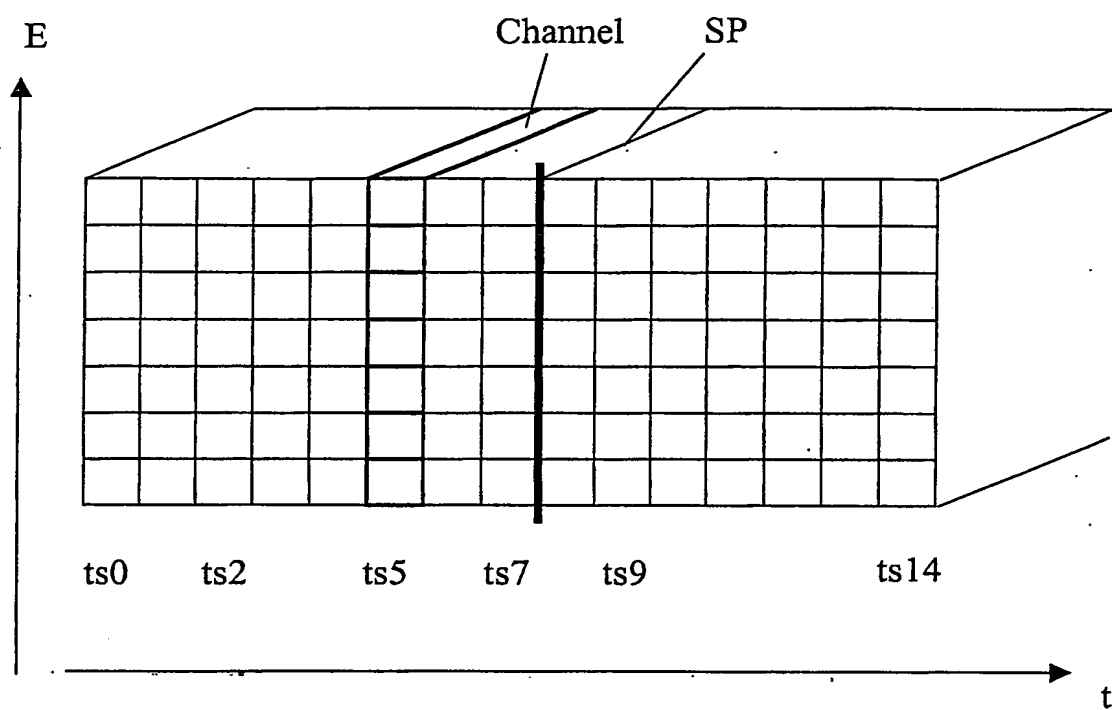


FIG 9

D1	MA	D2	GP
----	----	----	----

FIG 10

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 000004

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 G01S1/56 G01S5/08

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G01S

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, PAJ, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	GB 1 233 384 A (LAPEYRE) 26 May 1971 (1971-05-26)	1, 10, 14
Y	page 1, line 17 - line 46 page 2, line 7 - page 4, line 130; figures -----	2-9, 11-13, 15
Y	GB 1 176 199 A (EVANS) 1 January 1970 (1970-01-01) page 1; claims -----	2-4, 15
Y	WO 99 33302 A (NOKIA TELECOMMUNICATIONS OY ;RUUTU VILLE (FI); RANTALAINEN TIMO M) 1 July 1999 (1999-07-01) page 2, line 6 - page 3, line 3 page 3, line 20 - page 6, line 20 page 8, line 1 - page 9, line 36; figures ----- -/-	5-9, 13

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents:

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- * & * document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

22 April 2003

Date of mailing of the international search report

29/04/2003

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Devine, J

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 00004

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	US 3 349 399 A (MANFRED BOHM) 24 October 1967 (1967-10-24) abstract; claims; figures ----	11
Y	US 4 939 522 A (NEWSTEAD DENNIS P ET AL) 3 July 1990 (1990-07-03) column 3, line 42 -column 5, line 28; figures ----	12
A	US 5 157 408 A (WAGNER KENNETH M ET AL) 20 October 1992 (1992-10-20) cited in the application the whole document ----	1,5,14
A	US 2 661 467 A (JONES LOREN F) 1 December 1953 (1953-12-01) the whole document -----	1,14

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 000004

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
GB 1233384	A	26-05-1971	AU 3909468 A	18-12-1969
			BE 717047 A	02-12-1968
			CH 489022 A	15-04-1970
			DE 1766585 A1	29-07-1971
			FR 1572670 A	27-06-1969
			US 3400398 A	03-09-1968
GB 1176199	A	01-01-1970	DE 1623427 A1	10-08-1972
			FR 1551531 A	27-12-1968
WO 9933302	A	01-07-1999	FI 974494 A	12-06-1999
			AU 1490899 A	12-07-1999
			CN 1250582 T	12-04-2000
			EP 0960548 A2	01-12-1999
			WO 9933302 A2	01-07-1999
			JP 2001511338 T	07-08-2001
			NO 993838 A	10-08-1999
			US 6484031 B1	19-11-2002
US 3349399	A	24-10-1967	DE 1245448 B	27-07-1967
			DE 1245449 B	27-07-1967
			BE 680044 A	26-10-1966
			BE 681142 A	17-11-1966
			FR 1472453 A	24-05-1967
			GB 1141357 A	29-01-1969
US 4939522	A	03-07-1990	NONE	
US 5157408	A	20-10-1992	NONE	
US 2661467	A	01-12-1953	NONE	

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP/00004

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
 IPK 7 G01S1/56 G01S5/08

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
 IPK 7 G01S

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, PAJ, WPI Data

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	GB 1 233 384 A (LAPEYRE) 26. Mai 1971 (1971-05-26)	1, 10, 14
Y	Seite 1, Zeile 17 - Zeile 46 Seite 2, Zeile 7 - Seite 4, Zeile 130; Abbildungen	2-9, 11-13, 15
Y	GB 1 176 199 A (EVANS) 1. Januar 1970 (1970-01-01) Seite 1; Ansprüche	2-4, 15
Y	WO 99 33302 A (NOKIA TELECOMMUNICATIONS OY ; RUUTU VILLE (FI); RANTALAINEN TIMO M) 1. Juli 1999 (1999-07-01) Seite 2, Zeile 6 - Seite 3, Zeile 3 Seite 3, Zeile 20 - Seite 6, Zeile 20 Seite 8, Zeile 1 - Seite 9, Zeile 36; Abbildungen	5-9, 13
	-/-	



Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen



Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

A Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

E älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

L Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

O Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

P Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

T Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

X Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

Y Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

Z Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

22. April 2003

Absendedatum des internationalen Recherchenberichts

29/04/2003

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde
 Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
 NL - 2280 HV Rijswijk
 Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
 Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Devine, J

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP/00004

C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie°	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
Y	US 3 349 399 A (MANFRED BOHM) 24. Oktober 1967 (1967-10-24) Zusammenfassung; Ansprüche; Abbildungen ---	11
Y	US 4 939 522 A (NEWSTEAD DENNIS P ET AL) 3. Juli 1990 (1990-07-03)	12
A	Spalte 3, Zeile 42 -Spalte 5, Zeile 28; Abbildungen	1,5,14
A	US 5 157 408 A (WAGNER KENNETH M ET AL) 20. Oktober 1992 (1992-10-20) in der Anmeldung erwähnt das ganze Dokument ---	1,14
A	US 2 661 467 A (JONES LOREN F) 1. Dezember 1953 (1953-12-01) das ganze Dokument -----	1,14

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP/00004

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
GB 1233384	A	26-05-1971	AU 3909468 A	18-12-1969
			BE 717047 A	02-12-1968
			CH 489022 A	15-04-1970
			DE 1766585 A1	29-07-1971
			FR 1572670 A	27-06-1969
			US 3400398 A	03-09-1968
GB 1176199	A	01-01-1970	DE 1623427 A1	10-08-1972
			FR 1551531 A	27-12-1968
WO 9933302	A	01-07-1999	FI 974494 A	12-06-1999
			AU 1490899 A	12-07-1999
			CN 1250582 T	12-04-2000
			EP 0960548 A2	01-12-1999
			WO 9933302 A2	01-07-1999
			JP 2001511338 T	07-08-2001
			NO 993838 A	10-08-1999
			US 6484031 B1	19-11-2002
US 3349399	A	24-10-1967	DE 1245448 B	27-07-1967
			DE 1245449 B	27-07-1967
			BE 680044 A	26-10-1966
			BE 681142 A	17-11-1966
			FR 1472453 A	24-05-1967
			GB 1141357 A	29-01-1969
US 4939522	A	03-07-1990	KEINE	
US 5157408	A	20-10-1992	KEINE	
US 2661467	A	01-12-1953	KEINE	

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.